

BEST AVAILABLE COPY

DROP PREVENTING DEVICE FOR ELEVATING FRAME

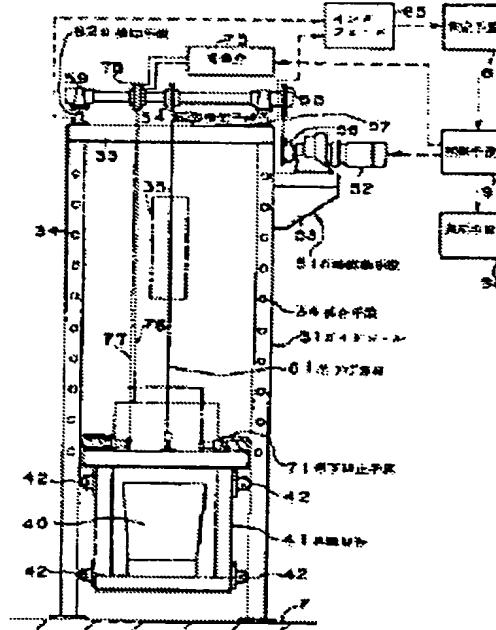
Patent number: JP4292389
Publication date: 1992-10-16
Inventor: KASAHARA YOSHIAKI; ANAMI MASAHIRO
Applicant: TOYOTA MOTOR CORP
Classification:
- **international:** B66B5/02; B66B5/12; B66F17/00; B66B5/02;
B66B5/12; B66F17/00; (IPC1-7): B66B5/02; B66B5/12;
B66F17/00
- **european:**
Application number: JP19910077223 19910318
Priority number(s): JP19910077223 19910318

Report a data error here

Abstract of JP4292389

PURPOSE: To prevent cutting of a suspension member, such as a wire rope, and a chain and to prevent the drop of an elevating frame.

CONSTITUTION: Signal values from detecting means (load cells) 62a and 62b are compared with a preset reference value. During elevation of an elevating frame 41, and a deciding means 81 decides the presence of abnormality of a suspension member 61. When abnormality occurs to the suspension member 61, elevation of the elevating frame 41 is stopped.



Data supplied from the esp@cenet database - Worldwide

下り直角が地盤状態であることが特徴となる。判定平圧によって下り直角が地盤状態であると判定されるとき、判定直角からの腰尺等高に基づく所要仰込が作動し、判定直角からの腰尺等高によって反応するため、下り直角に作用する反忯力の強さを感知する。このようにして下り直角に作用する反応力の強さを判定するため、下り直角の現実の直角度を判断するため、下り直角の切削をも自然に停止することができる。

モータ62の回路停止させるとともに、底面下部手段71のストップハーフ73をガイドレール31の底面手段としての底面下部手段73-4と併合させる構造を有する。すなはち、ワイヤープ61の通常発生時に、エント手段91からエント手段95に引換装置60が付され、エントハーフ74への底面下部手段73が付され、ストップハーフ73をガイドレール31側に突出させ、ストップハーフ73がガイドレール31の底面手段73-4に突出させるとともに、モータ停止信号94、通常表示出力部96にその旨の旨意を出力する。

〔光害例〕以下に、本取扱いに係る弊社製の落下防止装置の詳しい実施例、図面を参照して説明する。
〔000101〕第1実施例
図1ないし図5は、本取扱いの第1実施例を示している。
図1ないし図5は、ガイドレールを示している。
図1ないし図5は、ガイドレール上に、2本の垂直フレーム2と1本の水平フレーム3とともにから繋がっている。水

リール7.8が駆けられている。ホースリール7.8に、2本のエアホース7.8、7.7が接続されており、一方のエアホース7.8の下端は2つに分岐され、各エアーリング7.4の一方のポートに接続されている。他方のエアホース7.8の下端は2つに分岐され、各エアーリング7.4の他方のポートがエアホース7.6、7.7の端に接続されている。

、電球が7つに後退されている。電球が7つには、図に示すない加圧燃焼から圧縮エアが供給されるようになっている。電球が7つは、後退する電球段9から指令信号により、切替動作を行なうようになっている。

る。インターフェース 6 bits、判定字数としての CPU 中央処理装置 8 と接続されている。CPU 8 に接続される評議会装置と判別する。CPU 8 は、チメ定数を基準値が示す入力される。CPU 8 は、チメ定数を基準値が示す入力される。インターフェース 6 bits を介して入力され各ロードセル 6 2 a、6 2 b からの信号 (本実験所は、一方のロードセル 6 2 a に作用する重りと地方の

としているが、それぞれの筋肉群でもよい。）を比較し、ワイヤラープ 01 の異常発生を判断する機能を有している。

[003-2] 第2逃走手段
逃走手段にすることができる。

[003-3] 第2逃走手段
逃走手段が第1逃走手段と異なることは、ガイドループ等の部分は斜め下方防止手段の構成のみであり、その他の部分は斜め下方防止手段に異なり第1逃走手段と同一の構成所に斜め下方防止手段を搭載し、後述する他の逃走手段も同様とする。

[003-3-1] 第1逃走手段では、ワイヤロープ61の通常状態がなされた時に、斜め下方手段71のストッパン7をガイドループ31に斜め下方せせないようにしていたが、本実施例ではストッパン7を斜め下方側に移動する。図6において、斜め下方手段71がガイドループ61に、一对の斜め下方手段71が斜め下方手段171に、斜め下方手段171がガイドループ31に斜め下方せせないようにして設置されている。ガイドループ31とガイドループ42との間の斜め下方手段71は、ガイドループ42の凹面不良がガイドロープ42の凹面不良がガイドループ31との間にクリアランスが幅的に小さくなるために生じ、ひっかかかれが外れることにより、ワイヤロープ61に斜め下方の牵引力が作用し、操縦しよ

[003-3-2] 第3逃走手段
この逃走手段、ワイヤロープ61の上面に設置されている。ガイドループ31は、斜め下方手段171が出入自在に保

[003-4] 第4逃走手段
逃走手段にすることができる。

[003-5] 第5逃走手段
逃走手段にすることができる。

[003-6] 第6逃走手段
逃走手段にすることができる。

[003-7] 第7逃走手段
逃走手段にすることができる。

[003-8] 第8逃走手段
逃走手段にすることができる。

[003-9] 第9逃走手段
逃走手段にすることができる。

[003-10] 第10逃走手段
逃走手段にすることができる。

[003-11] 第11逃走手段
逃走手段にすることができる。

[003-12] 第12逃走手段
逃走手段にすることができる。

[003-13] 第13逃走手段
逃走手段にすることができる。

[003-14] 第14逃走手段
逃走手段にすることができる。

[003-15] 第15逃走手段
逃走手段にすることができる。

[003-16] 第16逃走手段
逃走手段にすることができる。

[003-17] 第17逃走手段
逃走手段にすることができる。

[003-18] 第18逃走手段
逃走手段にすることができる。

[003-19] 第19逃走手段
逃走手段にすることができる。

[003-20] 第20逃走手段
逃走手段にすることができる。

[003-21] 第21逃走手段
逃走手段にすることができる。

[003-22] 第22逃走手段
逃走手段にすることができる。

[003-23] 第23逃走手段
逃走手段にすることができる。

[003-24] 第24逃走手段
逃走手段にすることができる。

[003-25] 第25逃走手段
逃走手段にすることができる。

[003-26] 第26逃走手段
逃走手段にすることができる。

[003-27] 第27逃走手段
逃走手段にすることができる。

[003-28] 第28逃走手段
逃走手段にすることができる。

[003-29] 第29逃走手段
逃走手段にすることができる。

[003-30] 第30逃走手段
逃走手段にすることができる。

[003-31] 第31逃走手段
逃走手段にすることができる。

[003-32] 第32逃走手段
逃走手段にすることができる。

[003-33] 第33逃走手段
逃走手段にすることができる。

[003-34] 第34逃走手段
逃走手段にすることができる。

[003-35] 第35逃走手段
逃走手段にすることができる。

[003-36] 第36逃走手段
逃走手段にすることができる。

[003-37] 第37逃走手段
逃走手段にすることができる。

[003-38] 第38逃走手段
逃走手段にすることができる。

[003-39] 第39逃走手段
逃走手段にすることができる。

[003-40] 第40逃走手段
逃走手段にすることができる。

[003-41] 第41逃走手段
逃走手段にすることができる。

[003-42] 第42逃走手段
逃走手段にすることができる。

[003-43] 第43逃走手段
逃走手段にすることができる。

[003-44] 第44逃走手段
逃走手段にすることができる。

[003-45] 第45逃走手段
逃走手段にすることができる。

[003-46] 第46逃走手段
逃走手段にすることができる。

[003-47] 第47逃走手段
逃走手段にすることができる。

[003-48] 第48逃走手段
逃走手段にすることができる。

[003-49] 第49逃走手段
逃走手段にすることができる。

[003-50] 第50逃走手段
逃走手段にすることができる。

[003-51] 第51逃走手段
逃走手段にすることができる。

[003-52] 第52逃走手段
逃走手段にすることができる。

[003-53] 第53逃走手段
逃走手段にすることができる。

[003-54] 第54逃走手段
逃走手段にすることができる。

[003-55] 第55逃走手段
逃走手段にすることができる。

[003-56] 第56逃走手段
逃走手段にすることができる。

[003-57] 第57逃走手段
逃走手段にすることができる。

[003-58] 第58逃走手段
逃走手段にすることができる。

[003-59] 第59逃走手段
逃走手段にすることができる。

[003-60] 第60逃走手段
逃走手段にすることができる。

[003-61] 第61逃走手段
逃走手段にすることができる。

[003-62] 第62逃走手段
逃走手段にすることができる。

[003-63] 第63逃走手段
逃走手段にすることができる。

[003-64] 第64逃走手段
逃走手段にすることができる。

[003-65] 第65逃走手段
逃走手段にすることができる。

[003-66] 第66逃走手段
逃走手段にすることができる。

[003-67] 第67逃走手段
逃走手段にすることができる。

[003-68] 第68逃走手段
逃走手段にすることができる。

[003-69] 第69逃走手段
逃走手段にすることができる。

[003-70] 第70逃走手段
逃走手段にすることができる。

[003-71] 第71逃走手段
逃走手段にすることができる。

[003-72] 第72逃走手段
逃走手段にすることができる。

[003-73] 第73逃走手段
逃走手段にすることができる。

[003-74] 第74逃走手段
逃走手段にすることができる。

[003-75] 第75逃走手段
逃走手段にすることができる。

[003-76] 第76逃走手段
逃走手段にすることができる。

[003-77] 第77逃走手段
逃走手段にすることができる。

[003-78] 第78逃走手段
逃走手段にすることができる。

[003-79] 第79逃走手段
逃走手段にすることができる。

[003-80] 第80逃走手段
逃走手段にすることができる。

[003-81] 第81逃走手段
逃走手段にすることができる。

[003-82] 第82逃走手段
逃走手段にすることができる。

[003-83] 第83逃走手段
逃走手段にすることができる。

[003-84] 第84逃走手段
逃走手段にすることができる。

[003-85] 第85逃走手段
逃走手段にすることができる。

[003-86] 第86逃走手段
逃走手段にすることができる。

[003-87] 第87逃走手段
逃走手段にすることができる。

[003-88] 第88逃走手段
逃走手段にすることができる。

[003-89] 第89逃走手段
逃走手段にすることができる。

[003-90] 第90逃走手段
逃走手段にすることができる。

[003-91] 第91逃走手段
逃走手段にすることができる。

[003-92] 第92逃走手段
逃走手段にすることができる。

[003-93] 第93逃走手段
逃走手段にすることができる。

[003-94] 第94逃走手段
逃走手段にすることができる。

[003-95] 第95逃走手段
逃走手段にすることができる。

[003-96] 第96逃走手段
逃走手段にすることができる。

[003-97] 第97逃走手段
逃走手段にすることができる。

[003-98] 第98逃走手段
逃走手段にすることができる。

[003-99] 第99逃走手段
逃走手段にすることができる。

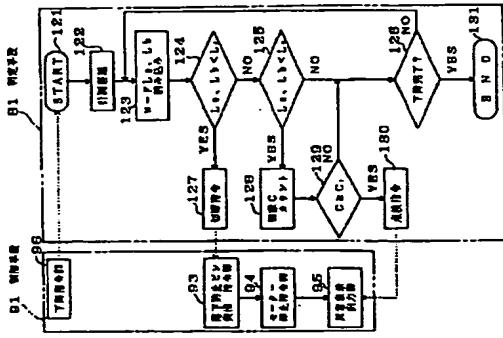
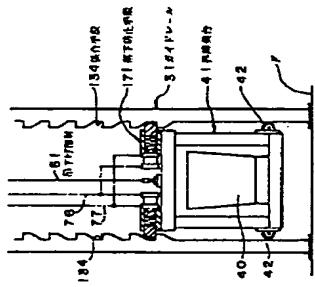
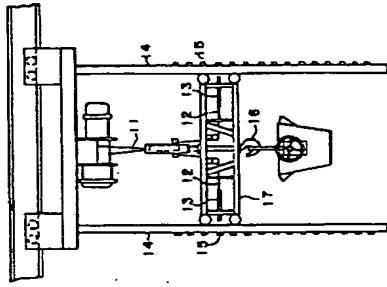
[003-100] 第100逃走手段
逃走手段にすることができる。

格されている。ストップビン173は、ロッド174を介してエアリンド176のロッド176aと連結されている。ストップビン173は、ロッド174に対して入力方向に連結端子がなっている。ロッド174のフランジ部174aをガイドルーム31側に付ける旨は、ストップビン173をガイドルーム31側に付ける旨は、エアリンド176によってガイドルーム31に対する正位置を保証するようになっている。

[0063] 図6において、ガイドルーム31の構成部フルーム3.2は、組合せ工具としてのタチエット13aが搭載されている。タチエット13aは組合せ部品としての爪があり、タチエット13aの四隅にストップビン173が先端部組合せされるようになっている。タチエット13aとストップビン173とは、界隈部台41の上方方向には組合せないようになっており、界隈部台41の下降方向のみに保付するようになっている。

[0064] このように構成された新2段階式においては、界隈部台41の上昇時に、タチエット13aの斜面面13aとストップビン173の斜面面173aが当接し、ストップビン173の斜面面173aには、ストップビン173を遮避させる力が生じる。この力がによって界隈部台41が正位置され、ストップビン173とタチエット13aとの保付が解離される。上方時に、タチエット13aの異常拘束がなされた場合は、界隈部台41の上方の上昇部が遮避されることにより、ストップビン173とタチエット13aとの保付により、界隈部台41はその位置で保付が解離される。

[0065] 界隈部台41の下落時に、エアリンド176の動作によってストップビン173がガイド17



[公報面別] 特許法第17条の2の規定による記述の範囲
 [請求区分] 第2部門第7区分
 [発行日] 平成9年(1997)6月3日
 [公開番号] 特開平4-292388
 [出願日] 平成4年(1992)10月16日
 [年通号数] 公開特許公報4-2924
 [川削番号] 特開平3-77223
 [国際特許公報6版]
 [B66B 5/12] B66B 5/02
 [5/12] B66B 5/12 0 7615-JF
 [5/02] C 7615-JF
 [5/12] C 7615-JF
 [5/12] C 7615-JF
 [B66F 17/00] C 7615-JF

[手筋別正書] 〔提出日〕平成8年8月28日

〔手筋別記1〕

〔別正書類名〕明細書

〔別正書類項目名〕0021

〔別正方法〕既定

〔別正内容〕

〔0021〕ステップ104で、各信号L_a、L_bの和と第1の基準値、との比較の結果、各信号L_a、L_bの和が第1の基準値、よりも小さいときは、ワイヤロープ6-1が切断したと判定し、ステップ107に進んで、制御手段9-1の落下防止ピン突出信号部9-3、モータ停止信号部9-4、異常表示部9-5にその旨の信号を出力する。ステップ104において、各信号L_a、L_bの和と第1の基準値、との比較の結果、各信号L_a、L_bの和が第1の基準値、よりも大きいときは、ワイヤロープ6-1が切断したと判定し、ステップ127に進んで、制御手段9-1の落下防止ピン突出信号部9-3、モータ停止信号部9-4、異常表示部9-5にその旨の信号を出力する。ステップ124において、各信号L_a、L_bの和と第1の基準値、との比較の結果、各信号L_a、L_bの和が第1の基準値、よりも大きいときは、ワイヤロープ6-1は切断状態にないと判定し、ステップ105に進む。ステップ105では、各信号L_a、L_bとの和と予め設定された第2の基準値、よりも大きいときは、ワイヤロープ6-1に所定以上上の引張力が作用し切断するおそれのある状態、すなわち過負荷状態であると判定し、ステップ108に進む。ステップ108では、判定結果に基づき、制御手段9-1の落下防止ピン信号部9-3、モータ停止信号部9-4、異常表示部9-5にそ

[92] 上昇指令部

